EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER : 11035246 PUBLICATION DATE : 09-02-99

APPLICATION DATE : 22-07-97 APPLICATION NUMBER : 09195705

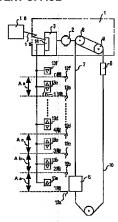
APPLICANT: HITACHI BUILDING SYST CO LTD;

INVENTOR: HATSUTORI SHIGENORI;

INT.CL. : B66B 5/02 B66B 7/12

TITLE : DETECTION METHOD FOR DEGRADATION OF MAIN ROPE OF

ELEVATOR



ABSTRACT: PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a detection method for degradation of a main rope in an elevator which can easily detect the local degradation of the main rope.

SOLUTION: Call register signals of a car 5 to be output from each of call buttons 13a-13a of the car 5 are input in a processor 14 in a control unit 3, and also the travelling times of the car 5 in regions Aa-Ae among floors are calculated by the processor 14 based on the call register signals. The obtained travelling record data of the car 5 are compared with predetermined decision values for degradation to specify the region between certain floors where the car 5 travels most frequently, for example, a region Aa between a first floor 12a and a second floor 12b. Then, the local degradation of a main rope 7 is inspected by confirming a portion of the main rope 7 which corresponds to the region As

COPYRIGHT: (C)1999,JPO

EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER PUBLICATION DATE

11035246 09-02-99

APPLICATION DATE APPLICATION NUMBER

22-07-97 : 09195705

APPLICANT: HITACHI BUILDING SYST CO LTD: INVENTOR · HATSUTORI SHIGENORI:

INT.CL.

': B66B 5/02 B66B 7/12

TITLE

: DETECTION METHOD FOR DEGRADATION OF MAIN ROPE OF

FIEVATOR

ABSTRACT: PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a detection method for degradation of a main rope in an elevator which can easily detect the local degradation of the main rope.

> SOLUTION: Call register signals of a car 5 to be output from each of call buttons 13a-13e of the car 5 are input in a processor 14 in a control unit 3, and also the travelling times of the car 5 in regions Aa-Ae among floors are calculated by the processor 14 based on the call register signals. The obtained travelling record data of the car 5 are compared with predetermined decision values for degradation to specify the region between certain floors where the car 5 travels most frequently, for example, a region Aa between a first floor 12a and a second floor 12b. Then, the local degradation of a main rope 7 is inspected by confirming a portion of the main rope 7 which corresponds to the region Aa.

COPYRIGHT: (C)1999, JPO

(19) 日本開特計庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特謝平11-35246

(43)公開日 平成11年(1999)2月9日

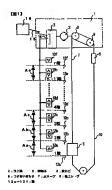
| | | | | | | |
|---------------|------|--------------|------|------|------|--|
| (51) Int.Cl.* | | 畿 測記号 | FΙ | | | |
| 866B | 5/02 | | B66B | 5/02 | С | |
| | 7/12 | | | 7/12 | Z | |
| | | | | | | |

| | | | 木助水 崩水項の数2 ひた (主 6 | 547 |
|----------|---------------------|---------|--------------------|-----|
| (21)出順番号 | 特膜平9 -195705 | (71)出版人 | 000237955 | |
| | | | 株式会社日立ビルシステム | |
| (22) 計職計 | 平成9年(1997)7月22日 | | 東京都千代田区神田錦町1丁目6番地 | |
| | | (72)発明者 | 石田 礼 | |
| | | | 東京都千代田区神田錦町1丁目6番地 | 栋 |
| | | | 式会社日立ビルシステム内 | |
| | | (72)発明者 | 安藤 武夷 | |
| | | | 東京都千代田区神田錦町1丁目6番地 | 株 |
| | | | 式会社日立ピルシステム内 | |
| | | (72)発明者 | 八鳥 茂紀 | |
| | | | 東京都千代田区神田錦町1丁目6番地 | 株 |
| | | | 式会社日立ビルシステム内 | |
| | | (74)代理人 | 弁理士 武 顕次郎 (外1名) | |
| | | | | |

(54) 【発明の名称】 エレベータの主ローブ劣化検出方法 【課題】 主ロープの局部的な劣化を容易に検出できる

(57)【要約】

エレベータの主ロープ劣化検出方法の提供。 【解決手段】 乗かご5の呼び釦13a~13eのそれ ぞれから出力される乗かご5の呼び登録信号を制御部3 の処理装置14に入力するとともに、この処理装置14 により、前記の呼び登録信号に基づいて、乗かごうが各 階床間の領域Aa~Aeで走行する回数をそれぞれ算出 することにより、乗かご5の走行記録データを得て、こ のデータとあらかじめ定められる劣化判定値とを比較す ることにより、乗かご7が多く走行している所定階の領 域、例えば1階12aおよび2階12b間の領域Aaを 特定し、次いで、この領域Aaに対応する主ローブ?の 部分7 aを確認することによって、主ローブ7の局部的 な劣化を点検する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 巻上シーブおよび電動機を有する巻上機 と、前記巻上シーブに参掛けられる複数本のキローブ た、この複数をの主ローブの開催にそれぞれ連結され、 互いに相反する方向に上下する乗かごおよびのり合いさ もりと、これらの乗かごおよびのり合いおもりの運転を 制飾する制飾部とを備えたエレベータに用いられるエレ ベータのキロープ家作機出方法において、

前記別物部に入力される前記集かごの位置信号に基づい て、前記集かごが比較的多く走行している領域を検出す るとともに、前記領域に対応する前記主ローブの所定部 分を特定した後、この主ローブの所定部分を点検するこ とを特徴とせるエレベータの主ロープ等化検出方法。

【請求項2】 前記乗かごの位置信号を集計処理して前 記乗かごか比較的多く是行している領域とその走行回数 とを算出するともは、この事出データとあらかじめ定 められる判定値とを比較することにより、前記乗かごが 比較的多く是行している領域を検出するようにしたこと を特徴とする請求項1記載のエレベータの主ローア劣化 検出方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、主ロープの劣化状態を検出する際に用いられるエレベータの主ロープ劣化検出方法に関する。

[0002]

【従来の技術】図6は一般的なエレベータの全体構成を 示す総断面図である。一般にエレベータは、図6に示す ように、上部機械率1に巻上機2や制御部3などが設け られ、上部機械室1の下方に昇降路4が形成され、この 昇降路4内を乗かごうおよびつり合いおもり6が昇降す るようになっている。これらの乗かご5およびつり合い おもり6を懸垂する複数本の主ロープ7は、巻上機2と ともに回転する巻上シーブ8、およびそらせ車9に巻掛 けられ、両端に乗かご5およびつり合いおもり6がそれ ぞれ連結されている。このキローブ7は、巻上シーブ8 との摩擦力によって巻上機2の駆動力を乗かご5および つり合いおもり6に伝達し、その結果、乗かご5および つり合いおもり6が互いに相反する方面に昇降路4内を 上下するようになっている。なお、乗かご5の底部には 補償ロープ10およびテールコード11の各一端が連結 され、つり合いおもり6の底部には補償ロープ10の他 端が連結されている。

【0003】このように構成されたエレベータでは、主 ローア7が乗かごうおよびつり合いおもり6を支持する ともに、この主ロープ7が参上機2の限額力を伝達す るようになっており、すなわち主ローア7が大変重要な ものであるため、このキローア7の劣化状態を点検する ことにより、主ロープ7の破断事故を未然に防止する必 要がある。 【0004】そこで、従来、エレベータ光行時間毎に前 証の主ローツアを保守員が目標することにより劣化状態 を点検するようになっていた。しかしながら、この目板 による点検方法では、よローデアのどの部分が劣化して いるかを判断するため、保守員が主ロープアの全長にわ たつて目根する必要があり、かなりの労力と時間を要す るという問題があった。また、エレベータ走行時間毎に 前記の定期点接を行なうため、必ずしもエレベータの で状況に合数する点検問節ではなく、例えばエレベータ の走行頻度が比較的少ない場合、無駄な点検を行なうこ とがあり、一方、エレベータの走行頻度が比較的多い場 6、主ロープアの点検が遅れてよう懸念も成 (0005]そこで、このような従来の問題を解決する 一手段として、例えば特勝平6~28695 7号公報に 野歌されているように、巻、特別で今らせずののローブ

【0005】そこで、このような従来の問題を解決する 一手段として、例えば特別年6-286957号公報に 記載されているように、巻上機2やそらせ車9のローア 湯を主ローブ7毎に絶縁した地歴ではローブ7の電気抵 抵抗値を測定し、その測定値を初期債令他のローブの電気 抵抗値と比較することによって、主ローブ7の素線発師など の劣化を検出する方法が懸案されている。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】ところで、上述した従来技術では、巻上機2やそらせ車9のローブ滞を主ローブ7毎に絶縁するために煩雑な手間を要するとともに、 セローブ7のどの部分で劣化しているか特定するのが困難であるという問題もあった。

【0007】 本発明はこのような従来技術における実情 に鑑みてなされたもので、その目的は、主ロープの局部 的な劣化を容易に検出することのできるエレベータの主 ロープ労化検出方法を提供することにある。

[0008]

【課題を解決するための手段】この目的注意成するため、本発明は、巻上シープおよび電動機を有する巻上機と、前記巻上シープに差掛けられる複数本の主ロープと、この機数本の主ロープの内端にそれぞれ連結され、これに相反する方向に上下さる集かごさおよびつり合いむもりと、これらの乗かごおよびつり合いむもりの運転を制御する情勢部とを備えたエレベータに用いられるエレベータの主ローブ等な使地方が定さいて、前記果かごが比較的多く走行している領域を検討するとともに、前記観線と対称でる前記主ローブの所定部分を特定した後、この主ロープの所定部分を指成してあ

[0009]本発明は上記のように、乗かごが比較的多 く走行している領域を検出し、この検出した領域に対応 する主ローアの所定部分、例気は発上シープに指接する 所定部分を特定し、この所定部分を点検するようにした ので、巻上シープの搭接などに伴う主ローアの局部的な な化を容易と検出できる。 [001:01

【発明の実施の形態】以下、本発射のエレベータの主ロ 一ブ劣化検出方法の実施形態と図に基づいて説明する。 図1は本発明の一実施形態に係るエレベータの主ローブ 劣化検出方法を説明する図、図2は実施形態の主ローブ 劣化検出方法により主ローブの劣化を検出する原理を説 明する図、図3は本実施形態の主ローブ劣化検出方法に より収集した走行記録データの一例を示す図、図4は走 行記録データの他の例を示す図、図4は実施形態の ローブ劣化検出方法により1年ローブの余小検出を行なう 際の処理手順を示すフローチャートである。なお、図1 および図2において前述した図るに示すものと同等のも のには四一番を付してある。

【0011】図1に示すエレベータでは、乗かごうが順次停止する階12a~12fにそれぞれ呼び知13a) 3eが構えられ、各呼び和13a~13eが構えられる中でが到3aではあ乗かごうの呼び登録信号は、機械室1内に設置される制御第3の処理装置14に取り込まれる。なお、この処理装置14は、電話回線15を介して監視センタ16に接続されている。

【0012】また、一般にエレベータでは、図2に示すように歩かごうが1附12aおよび2開12b間の領域へ ように歩かごうが1附12aおよび2開12b間の領域へaで下降すると、主ロープでは長さしの部分7aだけが移動する。そして、歩かごうが1階12aおよび2開12たの領域へaで走行する回数が増えると、主ロープアの部分7aが歩とシーブ8に開接する回数が増えて、他の部分に比べて主ロープアの部分7aの劣化が施行する傾向にあるため、このような零かごうの走行回数と主ロープアの劣化との相関関係により本実施形理の主ロープ等の化出て行るでは、

【0013】本実施が認定あっては、図写の処理手順に たがって主ロープアの多作機出を行なうようになって いる。すなかち、手順S1として、各時で別13a~1 3eから出力される乗かごろの呼び登録信号を開発さる の処理技施 14に入力するともに、手順S4度は て、元の処理装置 14により、前記の呼び登録信号に基づい て、乗かごうが1階12aおよび2時12も間の領域A aで走行する回数、2階12bおよび3階12c間の領域A bで走行する回数、…… (n-1) 階12eおよび 間21度間の領域A eで走行する回数をそれぞれ算出 し、その結果、例えば、図3に示す乗かご多の走行記録 データ17a~17eおよび図4に示す乗かご多の走行記録 記録子一夕17a~17eおよび図4に示す乗かごちの走行記録

【0014】次いで手順写3として、前記の走行記録子 - 夕の中に破線し1で示すが化物定値(あらかじめ定め られる上限限数)以下で、かつ、破線し2で示す劣化予 想値(劣化判定値より本や少ない回数)以上のデータが あるかどうかを判定する。このとき、例えば図4に示す データ18をが破線し1で示す%化物定値以7で、かつ て乗かご5の走行記録データを算出して処理する。 【0015】また、前記の手順S3で前記の走行記録デ ータの中に破線L1で示す劣化判定値以下で、かつ、破 縺L2で示す劣化予想値以上のデータがないと判定した 場合、続く手順S5に進み、破線し1で示す劣化判定値 を越えるデータがあるかどうかを判定する。このとき、 例えば図4に示すデータ18 aが破線し1で示す劣化判 定値を越えた場合、手順S6として、前記のデータ18 aに関する1階12aおよび2階12b間の領域Aaを 特定し、手順S7として、この領域Aaに対応する主ロ ープ7の部分7aを点検する。その結果、手順S8とし てキロープラの部分フォに劣化が見られると判定した場 合、手順S9として、主ロープ7を交換し、一方、主ロ ープ7の部分7aに劣化が見られないと判定した場合、 手順S10として、主ローブ7の交換は行なわないが、 走行回数が比較的多いので主ロープ7の部分7 aの点検 を今後も重占的に行なうよう追跡調査する。

100161また、前記の手順55で、図3に示すよう に破線は1で示すま作型定額を超えるデークがないと判 定した場合、部型の手順51に戻り、再び呼び登録信号 を制御第3の処理装置14に入力して、前記の呼び登録 信号に基づいて乗かごちの走行記録データの処理を繰り 変すようになっている。

[0017] このように構成した実施形態では、巻上シーア8に巻掛けられた主ローア7のどの部分で劣化しているかを特定でき、主ローア7の局部が次劣化を容易に検出することができる。

[0018]

【発明の効果】本発明は以上のように構成したので、主 ローアの局部的な劣化を容易に検出でき、したがって、 エレベータ走行時間によるモローブ交換ではなく、使用 している主ローブの劣化状態に合わせた主ローブ交換を 行なえるという効果がある。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態に係るエレベータの主ロー ア劣化検出方法を説明する図である。

【図2】本実施形態の主ロープ劣化検出方法により主ロープの劣化を検出する原理を説明する図である。 【図3】本実施形態の主ロープ劣化検出方法により収集

した走行記録データの一例を示す図である。 【図4】走行記録データの他の例を示す図である。

【図5】本実施形態の主ローブ劣化検出方法により主ローアの劣化検出を行なう際の処理手順を示すフローチャ



【図6】一般的なエレベータの全体構成を示す縦断面図 である。

【符号の説明】

2 卷上機

3 制御部

5 乗かご

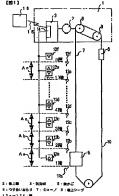
6 つり合いおもり

7 主ロープ

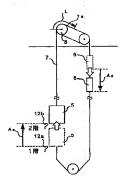
8 巻上シーブ

12a~12f 階

[3]1]

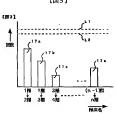


[192]

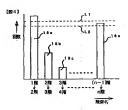


[図2]

【図3】

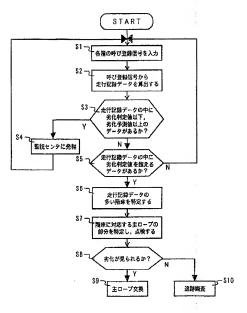


【図4】



【図5】

(図5]



BNSDCCtD: «JP____411036246A__L>

【図6】

(600)

